YANMAR

ヤンマーホームページ
https://www.yanmar.com/jp/

ヤンマーアグリの最新情報をご紹介
ヤンマーアグリ
公式facebookページ

ヤンマーアグリの製品やサービスをご紹介
「ヤンマー農業チャンネル」
YouTube チャンネルはコチラ

ヤンマーアグリ株式会社

〒702-8515 岡山県岡山市中区江並428
yanmar.com

⚠ 安全に関するご注意

- ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ、正しくお使いください。
- 無理な運転は商品の寿命を縮め、故障・事故の原因となることがあります。
- 故障・事故を未然に防止するため、定期点検は必ずおこなってください。
- 保証書は、ご購入の取扱い店で必ずお受け取りください。

商品についてのご意見、ご質問は下記へ

このカタログの仕様は、改良などにより、予告なく変更することがあります。

2026年3月作成ⓩ01110-J02311　2502Ⓚ

YANMAR

ロボットトラクター／オートトラクター

YT488R | YT498R | YT4104R | YT5114R

88PS　98PS　104PS　114PS



SMART PILOT

効率も、精度も、
自動作業の頂へ。

高精度と使いやすさで好評を得ている
ヤンマーのロボットトラクター/オートトラクターが
お客様の声にお応えしてさらに進化。
コンバインとほ場データが共有可能となり、
直進モードの操作がさらに簡単になりました。
人にやさしく、作業は正確に。
省人化・高効率・高精度によって生産性を向上。
未来へ続く、強い農業へ。自動作業で切り拓きます。

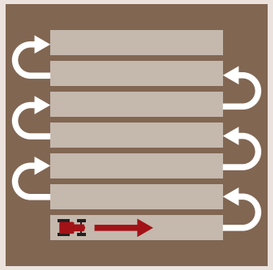
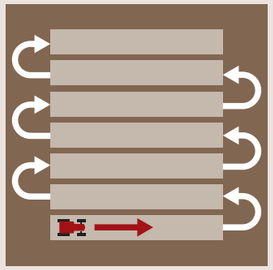
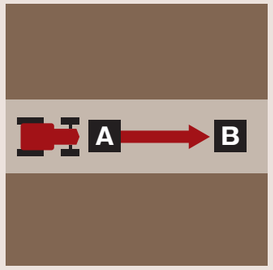
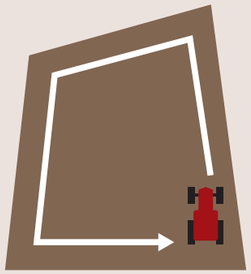
SMART PILOT

省人化 / 高効率 / 高精度

TOUGH & SMART

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

ロボットトラクター　オートトラクター　ができること

ロボット トラクター仕様	オート トラクター仕様	作業モード	機 能	無人/有人	作業イメージ	自 動
○	—	ロボットトラクター モード	自動作業	無人	無人で自動作業  	・ハンドル操作 （直進、旋回） ・作業機 上･下 ・PTO 入･切
○	○	オートトラクター モード	自動作業	有人	有人で自動作業  	・ハンドル操作 （直進、旋回） ・作業機 上･下 ・PTO 入･切
○	○	直進モード	自動で直進	有人	自動で直進  ほ場登録なしでもA点B点を 登録すれば直進作業ができる 	・ハンドル操作 （直進）
○	○	枕地直進モード	自動で直進 （あぜ際）	有人	枕地を自動で直進  ほ場登録すれば、あぜに平行 して直進作業ができる。 	・ハンドル操作 （直進）

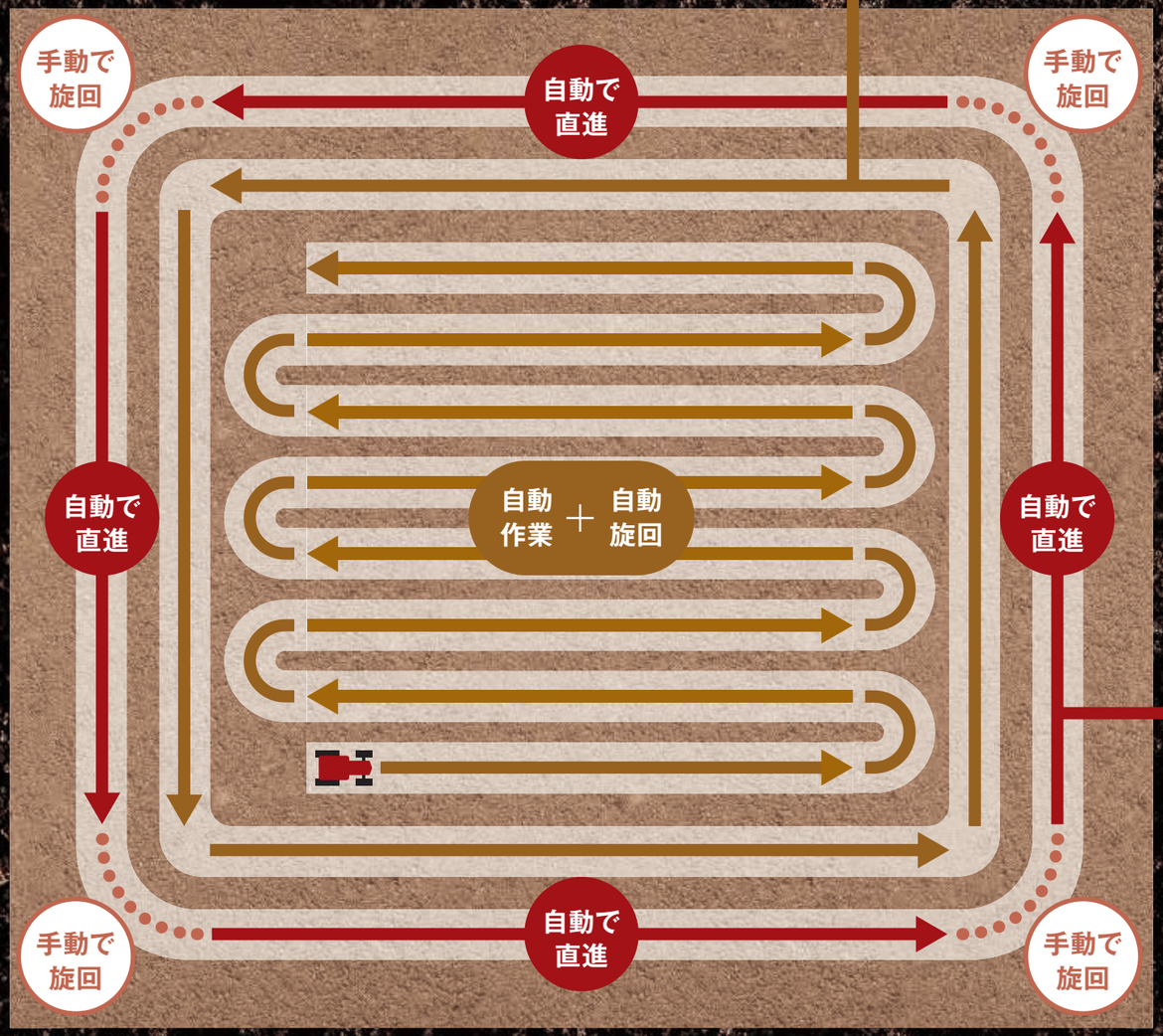
※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

1枚のほ場の9割[※1]を自動で作業できる

ロボットトラクター　オートトラクター

あぜ際の1～3周[※2]を除き、ほ場の9割を自動で作業。
あぜ際の回り耕も枕地直進モードで自動で直進。手動は四隅のみ。

※1ヤンマー調べ。ほ場面積0.92ha（122×76m）ロータリー2.4m　※2 ほ場の条件により異なります



あぜ際を残して自動で仕上げられる

事前に設定した経路において、ステアリング（旋回）、
作業機昇降、前進・後進・停止、PTOの入・切を自動で行う。

自動作業 ＋ 自動旋回

ロボットトラクターモード | 無人
ロボットトラクター　オートトラクター

オートトラクターモード | 有人
ロボットトラクター　オートトラクター

あぜ際の回り耕を自動で直進

ほ場外周に平行な直進経路を作成。自動で直進作業ができる。

自動で直進

枕地直進モード | 有人
ロボットトラクター　オートトラクター

直進も旋回も自動！

あぜ際を残して自動で仕上げられる

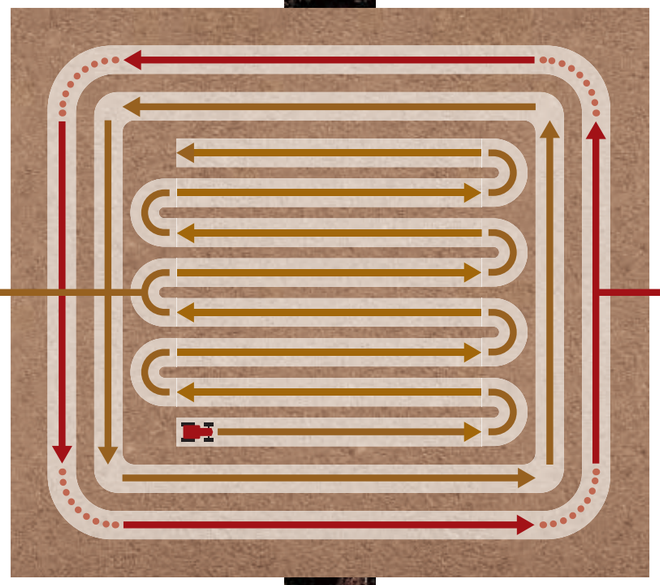
ロボットトラクターモード｜無人

ロボットトラクター | オートトラクター

オートトラクターモード｜有人

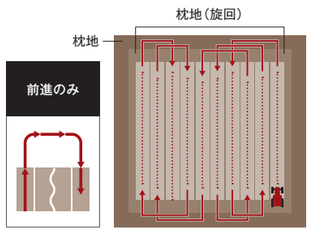
ロボットトラクター | オートトラクター



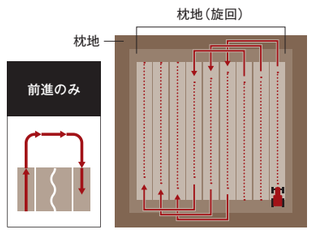


事前に設定した経路において･ステアリング操作、作業機昇降、前進･後進切替え、停止、PTO入･切、車速調整などを自動で行う。

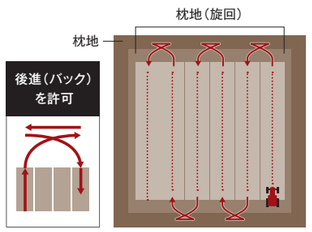
■旋回方法と経路パターン



ブロック単位で作業を行う。



片ブレーキを使用せずに、ほ場を荒らすことなく旋回できる。



前進･後進･停止を駆使して、一列ずつ緻密に作業。

あぜ際の回り耕も自動で直進！

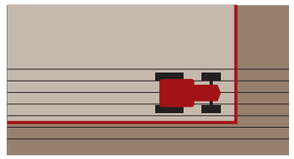
ほ場外周に平行に直進できる

枕地直進モード｜有人

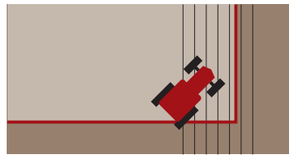
ロボットトラクター | オートトラクター



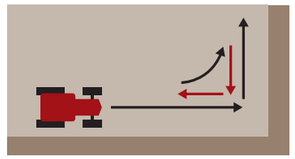
登録したほ場外周を基準に、平行な直進経路を自動で作成。四隅のみ手動で旋回。



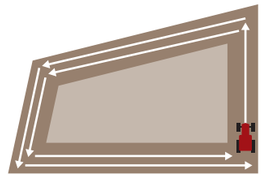
ほ場外周に平行な直進経路で作業。



方向を変えると、その方向にもっとも合ったほ場外周に平行な直進経路を作成。



四隅の旋回は手動で



変形ほ場にも対応

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

ロボットトラクター/オートトラクターで作業が変わる

農業経営の課題解決へ

省人化



一人で2台の
トラクターを操作できる

作業経験が少なくても、
まっすぐ作業や
効率的な旋回ができる





トラクターに乗らないで作業ができる

タブレットやリモコンでトラクターを遠隔操作

高効率



作業の重複を減らせる

自動でまっすぐ作業できるので、
より重複の少ない作業ができる

自動で効率のよい作業経路を作成できる

作業経路はタブレットで自動作成。
効率のよい経路が提示される



高精度



熟練度を問わず
まっすぐ等間隔の作業ができる

作業者が変わっても同じレベルの高精度作業ができる
まっすぐ等間隔だから、ほ場を効率よく使うことができる

均一な播種・施肥ができる

重なりや漏れを抑えることで、
ムラ・ムダのない播種・施肥ができ、
コストを抑えて収量はアップ

高精度な播種作業で、後作業も効率がよくなり、
収量アップにもつながる

作業状態の確認が容易にできる

余裕を持って作業の状況を確認できるので、
仕上がりが変わった際もすぐに対応でき精度が上がる

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

実証。省人化／高効率／高精度

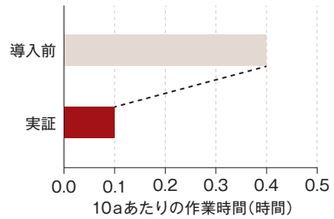
高効率／高精度

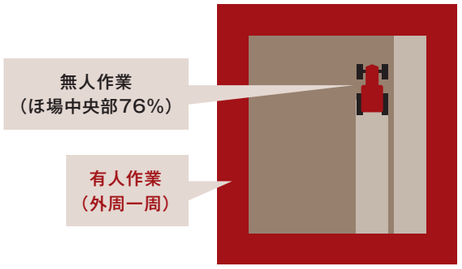
耕起　前作大麦、後作米の水田転換畑

■ロボットトラクター（無人）

作業時間

75%削減





出典「スマート農業実証プロジェクト 露 2D07」実証関係データをもとに作成

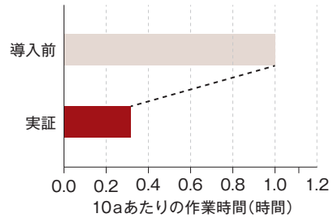
うね立て　ブロッコリー

■オートトラクター（有人）　2畦整形ロータリー

作業時間

64%削減

1.00h/10a ▶ 0.36h/10a



出典「スマート農業実証プロジェクト 露2D07」実証関係データをもとに作成

しかも高精度！

自動直進作業で、まっすぐにうねが揃う。作業時間も大幅に短縮。しかもバックも高速化できるため、ターンしないワンウェイ作業でも同等のスピードで行える。



うねが曲がると、うねの数が減る。

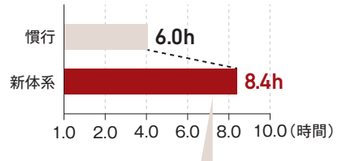


耕うん　適期作業

■オートトラクター（有人）

夜間作業時間

40%延長



繁忙期1日の耕うん作業を
夜間作業で2時間半近く延長できた。

出典「スマート農業実証プロジェクト 大 H14」実証関係データをもとに作成



※イメージ

省人化／高効率

少ないオペレーターで時間短縮できる「協調作業」



■ナガイモ収穫

オペレーター2人　オペレーター2人 トラクター（有人）2台



32.08h/10a

オペレーター1人　オートトラクター（有人）1台 ロボットトラクター（無人）1台



25.27h/10a

※トラクター（有人）からロボットトラクター（無人）を目視で監視可能な位置関係で作業してください。
出典「スマート農業実証プロジェクト 露B01」実証関係データをもとに作成

ユーザーの声

ほ場が大きくなるほど自動走行が多いので体が楽です。
これまでは作業機の状態を振り返って確認しながら作業していたので結構疲れていたんですが、ロボットトラクターは走行は機械に任せて、作業機や作業状況の確認に集中できるのがよいですね。

北海道　水稲/麦/そば

飼料用トウモロコシの条蒔きでは、長いほ場でもまっすぐ播種でき、刈取作業もスムーズ。オペレーターの腕の差が出にくい。人が変わっても安定した作業ができます。
人手不足で生産能力が限界にきている家族経営の農家、人材育成に課題を抱える大規模農家、飼料生産を行うコントラクターにおすすめです。

宮崎　畜産

外周も自動でまっすぐ作業ができるので、本当に楽。
ロボトラ®は同時にできる作業が増えて、適期を逃しにくい。

北海道　稲/麦/大豆他

新入社員が即戦力になる。若手社員は自動運転で作業方法を習得しながら、実務も行えます。
作業効率が上がり余裕ができた分さらにしっかりした土づくりが行え、品質の向上にもつながります。

岡山　キャベツ/玉ねぎ

ロボットトラクター　オートトラクター

水、砂、衝撃に強い、簡単に使える10.1インチタブレット





- スマートフォン感覚で直感的に使える
- ほ場登録・作業機登録・経路作成など各種設定ができる
- 作業前に自動作業のシミュレーションができる
- 防塵・防滴設計　IP65準拠
- 作業状況、作業時間、燃料の残量などがわかる
- 作業中に遠隔操作で車速・エンジン回転などの調整ができる
- 作業開始/停止/再開ができる

ロボットトラクター　オートトラクター

人や障害物を検知する障害物センサ

レーザーや超音波で物体との距離を計測するセンサをトラクターの前後左右に設置。周囲の人や障害物を検知した場合、条件により減速または停止。

※障害物センサの作動には条件があり、あらゆる条件で働くものではありません。

1 障害物センサ（前）



2 障害物センサ（左）



3 障害物センサ（後）



ロボットトラクター　オートトラクター

走行状態がひと目でわかるセーフティランプ

全方向から自動走行の状態を確認できる3色のランプを設置。各色によって自動運転の状態を表示。

4



ロボットトラクター　オートトラクター

セーフティブレーキ

自動運転中にエンジンが停止すると、自動でブレーキがかかる。

5



ロボットトラクター　オートトラクター

高精度作業を可能にするアンテナユニットと補正情報サービス

RTK-GNSSを使用。数cm単位の高精度測位で、ズレを最小限に抑えた作業が可能に。専用基地局の設置が不要なRRS・VRSに対応。

※補正情報サービスには、別途、通信機器代・通信費・利用料がかかります。

6 アンテナユニット



補正情報サービス（別途購入必要）



※ご使用する補正情報サービスに合わせていずれかひとつが必要になります。

ロボットトラクター　オートトラクター

簡単に遠隔操作できるリモコン





作業開始/停止/再開ができる。

ロボットトラクター　オートトラクター

すっきりとした開放的なキャビン

広々としたスペースに、360度見回せるパノラマ視界。タブレットなどよく使う操作系装置は右側集中配置。



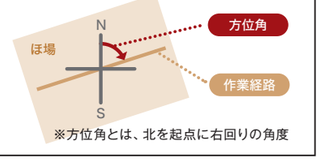




他社製の自動操舵装着機でも、同じ作業方向で作業ができる

他社製※1自動操舵装置を装着した機械で随伴作業をする場合、オートトラクター・ロボットトラクターで作成した経路の方位角の数値を、随伴する機械に入力することで同じ方位角（作業方向）で作業ができる。

※1ニコン・トリンブル、トプコン



※方位角とは、北を起点に右回りの角度

自動作業の設定は3つ。簡単にスタートできる！

ロボットトラクター　オートトラクター

初回の登録のみでOK！



アプリを起動

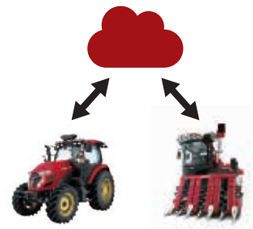
起動後、衛星測位、位置確認



1 ほ場と作業領域の設定

ほ場の外周を一周する事でほ場登録完了。

クラウド経由でほ場データをコンバインと共有できる





2 作業機の設定

使用する作業機を登録。



3 経路の作成

旋回パターン設定



スタート！

スタート位置に合わせて作業開始



■補正情報の取得方法

基地局	通信方式	通信機器	使用条件
固定基地局 RRS	固定基地局のデータを利用。 ・国土地理院が管理する、全国約1,300ヵ所に設置されたGNSS連続観測点「電子基準点」 ・地方自治体、JAなどが設置した独自基地局 ・電気通信事業者が設置した独自基地局	デジタル簡易無線	固定基地局より約5km以内
		スマートフォン＋Ntripアプリ	回線通信エリア圏内 固定基地局から約10km以内
		専用受信端末	
電子基準点 VRS	仮想基準点方式と呼ばれ、複数の電子基準点の観測データから、測量現場のごく近くにあたかも基準点があるかのような状態（仮想基準点）を作り出す技術。（Y-POINT・他）	スマートフォン＋Ntripアプリ	回線通信エリア圏内
		専用受信端末 Ntrip	

※補正情報サービスには、別途、通信機器代・通信費・利用料がかかります。※RTK（Real Time Kinematic）は、リアルタイムキネマティック測量の略で、既知点からの補正観測情報をインターネット回線や無線を利用して、トラクター（移動局）に送信し、トラクターの位置をリアルタイムで測定する方法を言います。※GNSS（Global Navigation Satellite System（s））は、GPSやGLONASSなどの測位システムの総称で、日本語では「全地球航法衛星システム」や「全球測位衛星システム」と呼ばれています。※電子基準点とは、国土地理院が管理する全国約1,300カ所に設置されたGNSS連続観測点。※ほ場での測位誤差は、RTK-GNSS 2点間の相対位置誤差/数cm ※GNSS受信機は、対応型式である必要があります。補正情報：RRS方式/VRS方式補正情報のデータフォーマット：RTCM3.0/RTCM3.1/RTCM3.2/CMR/CMR+ ※Ntrip（Networked Transport of RTCM via Internet Protocol）は、GNSSの観測データや補正データの送受信をインターネット経由で行うための通信方式です。※衛星電波の受信条件（天候や大気の電離圏の状態、周囲の地形・建物、衛星の数や配置、時間帯等）によりロボットトラクターやオートトラクター性能の精度が低下したり、機能が使用できない場合があります。

ヤンマー
補正情報サービス
Y-POINT・

もしものときも安心！

補正情報が一時的に途切れても、作業を中断せずに継続！

万が一、自動走行中に補正情報が途切れ、RTK高精度測位状態を維持できない場合は、自動でD-GNSSに移行し、最大60秒間自動走行を継続。その間にRTK高精度測位に復帰すれば、そのまま自動走行を継続。復帰しない場合は、自動走行を一時停止します。

●測位精度

RTK	数cm
D-GNSS	30cm程度

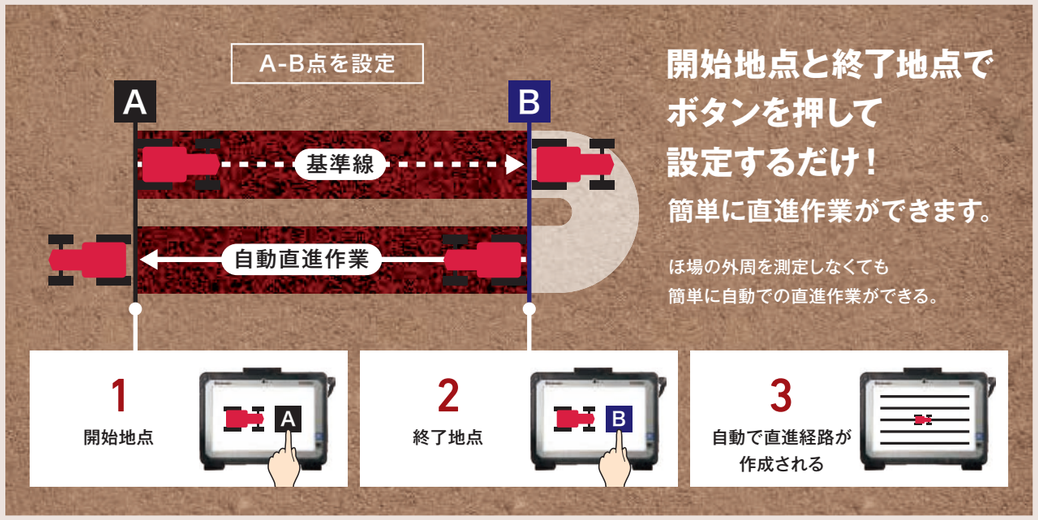


※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

直進モード | 有人

ロボットトラクター　オートトラクター

ほ場登録不要で、自動で直進！



開始地点と終了地点で
ボタンを押して
設定するだけ！

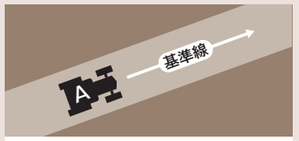
簡単に直進作業ができます。

ほ場の外周を測定しなくても
簡単に自動での直進作業ができる。

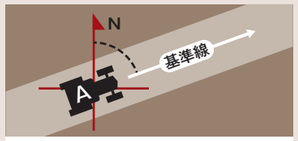
■基準線作成は3パターン



❶ A点+B点
A点とB点を指定して基準線を作る。

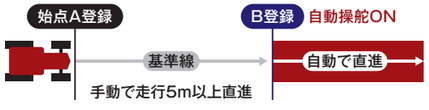


❷ A点+車両方位角
トラクターの位置（A点）とトラクターの向きから基準線を作る。



❸ A点+設定方位角
トラクターの位置（A点）と基準角度の設定から基準線を作る。

作業しながら、基準線登録ができる！



■経路作成は2パターン



●作業幅基準
設定した作業幅によって自動で直進する経路を決定。



●自車位置基準
基準線と平行にトラクターの位置から自動で直進。作業幅は関係しない。

手元に設けたスイッチで簡単に操作できる

1 AUTOスイッチ
オートトラクターモード/直進モードの開始・終了を行う。

2 オフセットスイッチ
作業中、経路からズレている場合は、オフセットスイッチで軌道修正。事前に1回分のオフセット量を設定できる。設定範囲：1~10cm

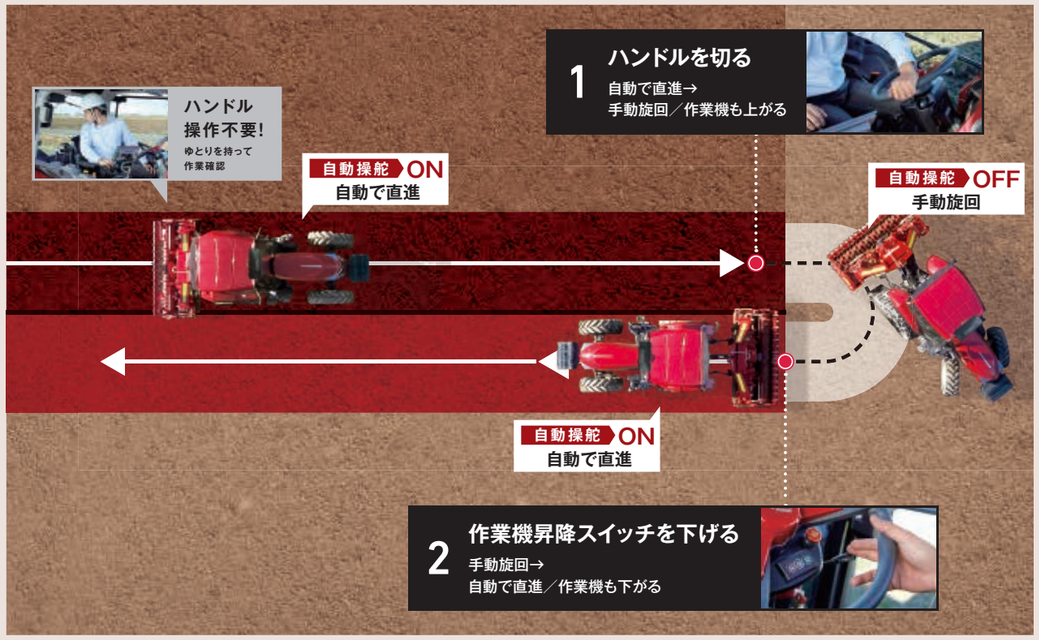
タッチパネル式カラーモニター



オフセット量の設定



旋回時のON/OFFは作業機昇降と連動

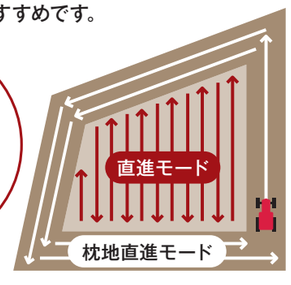


直進モード ＋ 枕地直進モード

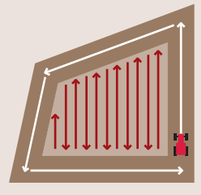
ほ場のほとんどを自動で直進

播種・うね立て・管理作業や変形ほ場で直進部分を最大にしたい方におすすめです。

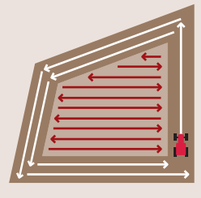
枕地の本数と
うねの向きを
自由に設定可能



枕地の本数を
変更



うねの向きを
変更



※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

インプルメント



ロボットトラクター

肥料散布作業 **ブロードキャスター**


オートトラクター

耕起作業 **プラウ**


オートトラクター

耕起作業 **スタブルカルチ**


ロボットトラクター

耕起作業 **ディスクティラー**


ロボットトラクター

耕起作業 **ディスクロータリー**


ロボットトラクター

耕うん作業 **ロータリー**


ロボットトラクター

代かき作業 **代かきハロー**

※ロボットモードでご使用いただける作業機は幅4mまでとなります。


ロボットトラクター

砕土作業 **パワーハロー**


ロボットトラクター

播種作業 **真空プランター**

低速作業にも対応

■耕起うね立て同時播種　■深耕アッパーロータリー など

※ほ場条件により、作業が安定しない場合がございます。



作業速度 **0.5㎞/h～**

トラクターと作業機の車速連動ができる!

車速連動用のホイルセンサやGPSアンテナの追加購入は不要。
トラクターの速度と連動した作業ができます。

車速連動を行える作業機	
	
スプレーヤ	ブロードキャスタ

右オフセット作業機にも対応

■ディスクモア
■ディスクハローなど





ロボットトラクターは2021年より空港へ導入され、空港内緑地部の草刈作業を行っています。

※国内11空港に導入。今後も導入予定。(2026年3月現在)

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

バリエーション

ロボットトラクター **オートトラクター**

ホイル

汎用性が高くさまざまな作業やほ場で活用できる





エコトラデルタ D仕様

けん引作業をパワフルにこなす
湿田や降雨後の作業にもおすすめ

2リンク式揺動部（車軸別軸式）/ スプロケット駆動

［YT488R/YT498R/YT4104R］

下4つの支点でフレームにかかる負荷を分散。強いけん引力と高い耐久性を発揮して、振動・騒音も低減。



揺動式フレーム（車軸同軸式）/ピン駆動

［YT5114R］

クローラ部にかかる重負荷を受け止める堅牢なフレーム構造と肉厚転輪を採用。強いけん引力と高い耐久性に加えて、低振動で快適な乗り心地。

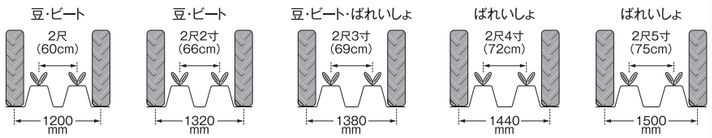


パワートレッド M仕様

畑での管理作業にうねの形に合わせてトレッド調節

後輪のトレッド調節　1200･1260･1320･1380･1440･1500mm
乗ったまま、タッチパネル式カラーモニターの画面操作で簡単に調節できる

前輪のトレッド調節　1200~1440mm、5段階
固定ボルトの着脱とパワーステアリング操作だけで調節できる



※作物参考：北海道



■装備品一覧

		オートトラクター	ロボットトラクター
タブレット・固定ステー		●	●
アンテナユニット		●	●
自動操舵装置		●	●
安全装置	障害物センサ	ー	●
	前・後カメラ	ー	●
	セーフティランプ・ブザー	ー	●
	リモコン	ー	●
	セーフティブレーキ	ー	●

■ディーラーオプション

	品　名	商品コード	備　考
オート/ロボットトラクター用	ハーネスKIT（デジタルムセン	1A8065-99840	デジタル簡易無線受信機用 シリアルカプラ6極→RC-232C変換ハーネス
	ハーネスKIT（ヘンカン	1A8065-99530	GNSS位置情報（NMEA0183情報）取出し用 シリアルカプラ3極→6極変換ハーネス ハーネスKIT（デジタルムセンと併用
	ステーKIT（インプルメントモニターA	1A8065-84021	別売りの1A8060-84840ステーKIT （インプルモニターを延長するKIT 専用受信端末取付用
	RTK用受信端末	CFX-BOX,4G	別途、RTK年間使用料が必要
	RTK年間使用料	CFX-RTK4G	CFX-BOX用（初年度）
		CFX-RTK4G,2	CFX-BOX用（2年目以降）
ロボットトラクター用	リモコン	1A8065-99921	予備用
	警告看板	01710-J01270（宣伝物品コード）	
	タブレットバッテリ	1R9023-27100	タブレット用予備バッテリ

※ディーラーオプションを取り付ける際、別途取付工賃が発生する場合があります。

オートトラクター、ロボットトラクターとも、スマートアシストリモートの契約が必要となります。詳しくは販売店におたずねください。

必要な対応を行うことで、トラクターに作業機を装着したまま道路走行ができるようになりました。

詳細はこちら▶

■使用制限事項と安全ガイドライン

■制限事項（オートトラクター、ロボットトラクターとも）

・自動走行できるほ場は大きさ50m x 30m以上、その他にも条件があります。
・GNSS衛星の電波を受信できない場所で自動走行はできません。

■制限事項（オートトラクターのみ）

・自動走行は人が乗車する必要があります。

■制限事項（ロボットトラクターのみ）

・安全センサは、あらゆる状況で人や障害物を検知し衝突を回避するものではありません。
・自動走行は近距離監視の下で、使用者が安全を確保してから行ってください。
・平坦な場所や傾斜の緩やかなほ場（7度以下）など安定した場所で作業を実施してください。

■安全ガイドライン（ロボットトラクターのみ）

・ロボット農機を使用する場合は、ロボット農機の使用者訓練を受講し、その内容を十分に理解して、適切なロボット農機の操作、管理を行うことが求められます。
使用者訓練は以下の2つの内容を受講し習得する必要があります（受講者には修了書が発行されます）。

❶ 学科：ロボット農機に関する知識および安全対策等を習得。
❷ 実技：操作および安全を確保するための操作等の習得。

< 農林水産省制定ガイドライン >

「農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン」

< 一般社団法人日本農業機械工業会制定ガイドライン >

●使用者の訓練等に関するもの
❶ロボット農機の安全性確保のための指導者養成並びに使用者訓練ガイドライン
衛星測位システムを利用したロボット農機の訓練カリキュラムの具体的項目
❷ロボット農機の使用者訓練の記録・管理に関するガイドライン

●警告看板等に関するもの
❸ロボット農機の安全性確保のための警告看板等の作成・設置に関するガイドライン
❹共通の看板デザイン（4種）
・デザイン1（タテ）　・デザイン2（タテ）
・デザイン3（ヨコ）　・デザイン4（ヨコ）

●安全に関するもの
❺ロボット農機の視覚的装置及び聴覚的装置のガイドライン

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。

■ 主要諸元

名称			ヤンマー乗用型トラクター					
販売型式名			YT488R	YT498R	YT4104R		YT5114R	
区分			YUQR8-A2〈SR2〉	YUQR8-A2〈SR2〉	YUQR8-A2〈SR2〉	YUQM3-A2〈SR2〉	YUQR8-A2〈SR2〉	YUQM2-A2〈SR2〉
駆動方式			4輪駆動					
機体寸法	全長:単体(mm)		4145				4285	
	全幅(mm)		1875			1880	1875	1880
	全高(mm)		2850			2800	2845	2830
	全高(格納時)(mm)		2730			2680	2725	2710
	最低地上高(mm)		475			425	470	455
機体質量(重量)(kg)			3725〈3750〉			3855〈3880〉	3845〈3870〉	3985〈4010〉
エンジン	型式名		4TNV94FHT					
	種類		水冷4サイクル4気筒直噴ディーゼル(コモンレール)					
	総排気量(L{cc})		3.053{3053}					
	出力/回転速度(kW{PS})/rpm)(定格)		64.7{88}/2500	72.1{98}/2500	76.5{104}/2500		83.8{114}/2500	
	使用燃料		ディーゼル軽油					
	燃料タンク容量(L)		130				155	
	尿素水タンク容量(L)		17.5					
	バッテリー電圧・容量(型式)(V・Ah)		12・92(130E41R)					
走行部	タイヤ	前輪	280/85R24			9.5R24	280/85R24	
		後輪	420/85R34			12.4R38	420/85R34	340/85R38
	タイヤ・クローラ	前輪	—					
		後輪(クローラ)幅×接地長(mm)	—					
		後輪(クローラ)平均接地圧(kPa{kgf/㎠})	—					
	軸距(mm)		2330				2400	
	輪距(クローラ中心距離)	前輪(mm)	1270～1750(16段) 標準:1440			1220～1440(5段) 標準:1380	1220～1850(8段) 標準:1480	1220～1440(5段) 標準:1380
		後輪(クローラ)(mm)	1320～1720(5段) 標準:1420			1200～1500(6段) 標準:1440	1320～1720(5段) 標準:1420	1260～1500(5段) 標準:1440
	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	ブレーキ形式		湿式ディスク					
	かじ取り方式		全油圧式パワーステアリング					
	変速方式		HMT					
	変速段数(段)		主変速無段(副変速:2+クリープ)					
	走行速度(最高速度はエンジン最高回転速度時)	前進(km/h)	0.16～34(34.4)			0.15～33(33.4)	0.16～34(34.4)	
		後進(km/h)	0.16～26(26.3)			0.15～26(26.3)	0.16～26(26.3)	
	最小旋回半径(m)		3.8				3.9	
PTO	クラッチ形式		湿式多板油圧式					
	回転速度(エンジン定格回転速度時)	1速(rpm)	546					
		2速(rpm)	754					
		3速(rpm)	1046					
		4速(rpm)	—					
		R速(rpm)	765			—		
		グランドPTO(車軸1回転あたり回転数)	—			12.7		
	軸径(mm)		JIS35(6スプライン)					
けん引装置			スイングドローバヒッチ					
昇降装置	制御方式		ポジション・ドラフト・ミックスコントロール					
	装着方式		3点リンクJIS2形					
	油圧揚力	ロアリンク先端(N{kgf})	32300{3300}				44100{4500}	
安全キャブ	型式名		KQ113					
	種類		安全キャブ					
型式名			T0284 〈T0292〉	T0285 〈T0293〉	T0286 〈T0294〉		T0287 〈T0295〉	
安全性検査合格番号			—					
運転免許			大型特殊(農耕車限定を含む)					

名称			ヤンマー乗用型トラクター			
販売型式名			YT488R	YT498R	YT4104R	YT5114R
区分			DYUQH-A2〈SR2〉	DYUQH-A2〈SR2〉	DYUQH-A2〈SR2〉	DYUQH-A2〈SR2〉
駆動方式			ハーフクローラ			
機体寸法	全長:単体(mm)		4145			4285
	全幅(mm)		1895			
	全高(mm)		2810			2865
	全高(格納時)(mm)		2690			2745
	最低地上高(mm)		435			485
機体質量(重量)(kg)			4065〈4090〉			4405〈4430〉
エンジン	型式名		4TNV94FHT			
	種類		水冷4サイクル4気筒直噴ディーゼル(コモンレール)			
	総排気量(L{cc})		3.053{3053}			
	出力/回転速度(kW{PS})/rpm)(定格)		64.7{88}/2500	72.1{98}/2500	76.5{104}/2500	83.8{114}/2500
	使用燃料		ディーゼル軽油			
	燃料タンク容量(L)		130			155
	尿素水タンク容量(L)		17.5			
	バッテリー電圧・容量(型式)(V・Ah)		12・92(130E41R)			
走行部	タイヤ	前輪	—			
		後輪	—			
	タイヤ・クローラ	前輪	9.5-24			11.2-24
		後輪(クローラ)幅×接地長(mm)	450×1272.5			450×1230
		後輪(クローラ)平均接地圧(kPa{kgf/㎠})	0.35{3.53}			0.39{3.96}
	軸距(mm)		2330			2400
	輪距(クローラ中心距離)	前輪(mm)	1220～1850(16段) 標準:1380			1270～1800(16段) 標準:1440
		後輪(クローラ)(mm)	1440			
	クラッチ形式		湿式多板油圧式			
	ブレーキ形式		湿式ディスク			
	かじ取り方式		全油圧式パワーステアリング			
	変速方式		HMT			
	変速段数(段)		主変速無段(副変速:2+クリープ)			
	走行速度(最高速度はエンジン最高回転速度時)	前進(km/h)	0.16～25(25.3)			0.16～30(30.4)
		後進(km/h)	0.16～20(20.2)			0.16～20(20.2)
	最小旋回半径(m)		—			
PTO	クラッチ形式		湿式多板油圧式			
	回転速度(エンジン定格回転速度時)	1速(rpm)	546			
		2速(rpm)	754			
		3速(rpm)	1046			
		4速(rpm)	—			
		R速(rpm)	765			—
		グランドPTO(車軸1回転あたり回転数)	—			7.5
	軸径(mm)		JIS35(6スプライン)			
けん引装置			スイングドローバヒッチ			
昇降装置	制御方式		ポジション・ドラフト・ミックスコントロール			
	装着方式		3点リンクJIS2形			
	油圧揚力	ロアリンク先端(N{kgf})	32300{3300}			44100{4500}
安全キャブ	型式名		KQ113			
	種類		安全キャブ			
型式名			T0288 〈T0296〉	T0289 〈T0297〉	T0290 〈T0298〉	T0291 〈T0299〉
安全性検査合格番号			—			
運転免許			大型特殊(農耕車限定を含む)			

※デザイン、仕様は予告なく変更する場合があります。

■ ホイル仕様　YT5114R,YUQR7-A2

- 114:エンジン馬力(88PS,98PS,104PS,114PS)
- Y:無段変速
- U:水平装置
- Q:キャビン
- R:タイヤサイズ
- 7:タイヤサイズ
- A2:オートトラクター/SR2:ロボットトラクター
- N:並ラグ/H:ハイラグタイヤ/R:ラジアルタイヤ
- W:扁平ラジアルタイヤ/M:パワートレッド

■ デルタ仕様　YT5114R,DYU QH-A2

- D:デルタ(ハーフクローラ)
- N:幅狭クローラ
- H:標準クローラ
- W:標準クローラ+前輪扁平ラジアル

オイルについて

DPF搭載エンジンには必ず純正エンジンオイルのクリーンロイヤルオイルを使用してください。クリーンロイヤルオイル以外を使用すると、オイルに含まれる金属系添加物が燃え残り、エンジントラブルの原因となります。なお、クリーンロイヤルオイルは一般のディーゼルエンジンオイルにも使用できます。



ICTの力で、万全サポート。

スマートアシストリモート

SMARTASSIST

営農支援サービスと連携
agri-note
ウォーターセル「アグリノート」

スマートアシストリモートは、ヤンマーの提供するICTを活用したサービスです。
GPSアンテナおよび通信端末を搭載した農業機械から発信される稼働状況やコンディションの情報をもとに、
機械トラブルの早期発見や盗難抑止に貢献します。

■ 機械の見守り

お客様の大切な機械をリモートサポートセンターで、
24時間365日体制で見守ります。
機械の異常発生時は、機械が自動でヤンマーに連絡。
異常個所の診断や部品の手配などをスムーズに行い、
ダウンタイムを軽減します。

エラー情報通知サービス
機械のダウンタイムを大幅に削減

盗難抑止見守りサービス
万一の盗難にも素早く対応

稼働診断保守サービス
稼働効率の向上やランニングコストの低減をご提案

■ 機械情報・機械作業の見える化

機械の位置情報や燃料残量、稼働軌跡や作業したほ場をスマートフォンアプリ「***MY YANMAR***」で見ることができます。





MY YANMAR

**ヤンマーをより身近に、
スマート農機を手のひらに**

スマートアシストリモート搭載機の“今”を見るだけでなく、機械で作業をするだけで、ほ場や収量、方位角が自動で記録され、“過去”を振り返ることができます。さらに、スマート農機とのデータ連携により、可変施肥など“未来”の指示もアプリで可能になります。

アプリの
ダウンロードは
コチラから

App Store からダウンロード

Google Play で手に入れよう

※MY YANMARのご利用にはスマートアシストリモートへの契約が必要です。

最新の情報はこちらから スマートアシストの詳しい情報が表示されます。(スマートアシストホームページ)

https://www.yanmar.com/jp/agri/support/smartassist/

2021年4月以降に改定された利用約款を用いたスマートアシストリモートに関わる契約は、2020年3月に策定された農林水産省「農業分野におけるAI・データに関する契約ガイドライン」に準拠しています。
(「農業分野におけるAI・データに関する契約ガイドライン」の詳細は、農林水産省ホームページをご参照ください。)

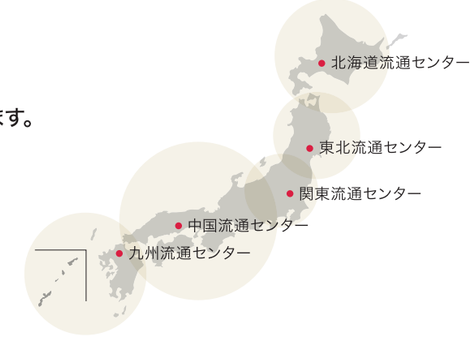
部品供給ネットワーク

**ヤンマーでは、必要な部品を全国5ヶ所の流通センターに常時在庫しています。
お客様が必要なときに、必要なものを、販売網を通じてお届けします。**

- 地域に密着し、お客様の手元へ迅速に部品をお届けします。
- より早く、正確にお届けするために、システムネットワークによる情報の一元化を図っています。

詳細はこちら

必要な対応を行うことで、トラクターに作業機を装着したまま道路走行ができるようになりました。



次世代の農業を拓く、ヤンマーのテクノロジー

SMART PILOT

ロボットトラクター



YT4R/5R

オートトラクター



YT4R/5R

直進アシストトラクター



YT4R/5R



YT4A



YT3R



YT2A



YT1

オートコンバイン



YH6115



YH6135/7135

直進アシストコンバイン



YH1170

直進アシスト田植機



YR5DA(ディーラーオプション)
/YR6DA/YR7DA/YR8DA

※実際の販売モデルとは形状が異なる場合があります。